

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2007 年 3 月 8 日 (08.03.2007)

PCT

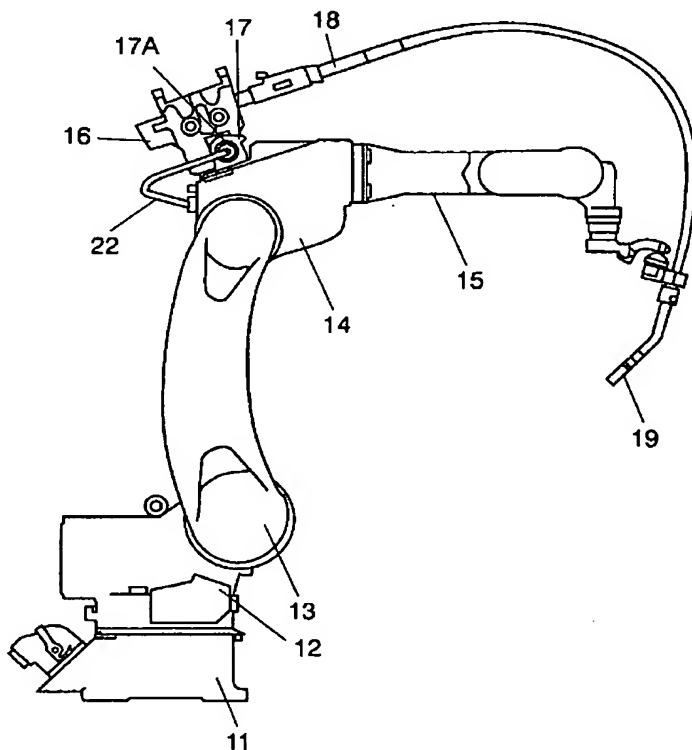
(10) 国際公開番号
WO 2007/026438 A1

- (51) 国際特許分類:
B23K 9/12 (2006.01) B25J 19/00 (2006.01)
B23K 9/133 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2006/300989
- (22) 国際出願日: 2006 年 1 月 24 日 (24.01.2006)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願2005-247120 2005 年 8 月 29 日 (29.08.2005) JP
- (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 松下電器産業株式会社 (MATSUSHITA ELECTRIC INDUSTRIAL CO., LTD.) [JP/JP]; 〒5718501 大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 Osaka (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 大原 隆靖 (OHARA, Takayasu). 岩井 清次 (IWAI, Seiji).
- (74) 代理人: 岩橋 文雄, 外 (IWAHASHI, Fumio et al.); 〒5718501 大阪府門真市大字門真 1 0 0 6 番地 松下電器産業株式会社内 Osaka (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR),

[続葉有]

(54) Title: INDUSTRIAL ROBOT

(54) 発明の名称: 産業用ロボット



(57) Abstract: An industrial robot has a base for installation, a first arm, a second arm, a third arm, a wire feeding device, a welding torch, and a torch cable. The first arm pivots relative to the base, and the second arm pivots relative to the first arm. The third arm pivots relative to the second arm. The torch cable is connected to the wire feeding device and feeds the welding wire to the welding torch. The wire feeding device is provided at the second arm and is pivotable about a pivot shaft.

(57) 要約: 産業用ロボットは、設置のためのベース部と第 1 アームと第 2 アームと第 3 アームとワイヤ送給装置と溶接トーチとトーチケーブルとを有する。第 1 アームはベース部に対して旋回し、第 2 アームは第 1 アームに対して回転する。第 3 アームは第 2 アームに対して回転する。トーチケーブルはワイヤ送給装置に接続され、溶接トーチに溶接ワイヤを送給する。ワイヤ送給装置は、第 2 アームに設けられ、回転軸を中心に回転可能である。

WO 2007/026438 A1



OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML,
MR, NE, SN, TD, TG).

2文字コード及び他の略語については、定期発行される
各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語
のガイダンスノート」を参照。

添付公開書類:

— 国際調査報告書